

4

210033M 2004-538703 Widerspruch 2008/01/30

整理番号  
発送番号 548248  
発送日 平成19年11月 2日

## 拒絶理由通知書

特許出願の番号	特願2004-538703
起案日	平成19年10月25日
特許庁審査官	佐々木 一浩 9427 3U00
特許出願人代理人	久野 琢也(外 1名) 様
適用条文	第29条第2項、第36条、第37条

この出願は、次の理由によって拒絶をすべきものです。これについて意見がありましたら、この通知書の発送の日から3か月以内に意見書を提出してください。

### 理 由

#### 【理由1】

この出願は、特許請求の範囲の記載が下記の点で、特許法第36条第6項第2号に規定する要件を満たしていない。

#### 【理由2】

この出願は、下記の点で特許法第37条に規定する要件を満たしていない。

#### 【理由3】

この出願の下記の請求項に係る発明は、その出願前に日本国内又は外国において、頒布された下記の刊行物に記載された発明又は電気通信回線を通じて公衆に利用可能となった発明に基いて、その出願前にその発明の属する技術の分野における通常の知識を有する者が容易に発明をすることができたものであるから、特許法第29条第2項の規定により特許を受けることができない。

記 (引用文献等については引用文献等一覧参照)

#### 【理由1について】

##### <請求項1>

(1)「仮想の案内軸(a;b)」及び「案内軸位置( $\phi$ )」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

(2)「案内軸位置( $\phi$ ;  $\phi a$ ;  $\phi b$ )」に対する目標角度位置( $\phi i'$ )の変位」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

##### <請求項3>

「制御信号の固有の準備処理が、現行の案内軸位置( $\phi$ )および／または案内軸運動を用いて行われる」なる記載は作用的であり、具体的に如何なる準備処理が、案内軸位置または案内軸運動を如何に用いて行われるのか、技術的意義が不明確である。

##### <請求項4>

(1)「仮想の案内軸(a;b)」及び「案内軸位置( $\phi$ )」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

(2)「制御信号の固有の準備処理が、現行の案内軸位置( $\phi$ )および／または案内軸運動を用いて行われる」なる記載は作用的であり、具体的に如何なる準備処理が、案内軸位置または案内軸運動を如何に用いて行われるのか、技術的意義が不明確である。

(3)「案内軸位置( $\phi$ ;  $\phi a$ ;  $\phi b$ )」に対する目標角度位置( $\phi i'$ )の変位

」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。  
(4)「上位の制御装置(13;17)」、「上位の駆動制御装置(13;17)」及び「下位の駆動制御装置(17)」なる記載は、異なる用語が同じ番号(17)により特定されており、意味が不明確である。

<請求項5>

本願の請求項5の記載は、日本語として主語及び述語の関係が不明確であり、如何なる技術的事項を示すのか特定できない。

<請求項6>

「持続的で可変」なる記載は、意味が不明確である。

<請求項10>

「見当合わせの要求」なる記載は、具体的に如何なる要求を示すのか、意味が不明確である。

<請求項12>

(1)「案内軸位置( $\phi$ )を設定する装置(01;02;03;04;06;07)」なる記載は、設定する装置を示すのか、設定される装置を示すのか、また、1つの装置であるのか、複数の装置であるのか、意味が不明確である。  
(2)「1つの」なる記載は、如何なるもののうちの1つを示すのか、意味が不明確である。

<請求項14>

請求項14の記載は、駆動ユニットと装置とが、如何に群を成しているのか、技術的意義が不明確である。

<請求項15>

(1)「仮想の案内軸(a;b)」及び「案内軸位置( $\phi$ )」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。  
(2)「駆動モータ(M)に、駆動調整装置を備えた駆動装置(08)として形成された駆動ユニット(08)」なる記載は、日本語として意味が不明確である。また、前記「駆動装置(08)」と「駆動ユニット(08)」なる用語の差異も不明確である。  
(3)「該群(18)の全ての装置(01;02;03;04;06;07)に割り当てられた下位の駆動制御装置(17)」なる記載は、全ての装置にそれぞれ駆動制御装置が割り当てられているのか、あるいは全ての装置に1つの駆動制御装置が割り当てられているのか、意味が不明確である。  
(4)「制御信号の固有の準備処理が行われるように、下位の駆動制御装置(17)が形成されている」なる記載は、具体的に如何なる準備処理が行われるように、如何に駆動制御装置が形成されているのか、技術的意味が不明確である。

<請求項17>

「印刷装置(03)」及び「印刷ユニット(02)」なる記載は、その差異が不明確である。

<請求項18>

「案内軸(a;b)」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

<請求項20>

「仮想の案内軸(a;b)」及び「案内軸位置( $\phi$ ;  $\phi_a$ ;  $\phi_b$ )」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

<請求項21>

(1)「下位の制御装置(17)」なる記載は、請求項15における「下位の駆動制御装置(17)」と用語が統一されておらず、意味が不明確である。  
(2)「仮想の案内軸(a;b)に関する目標角度姿勢( $\phi'$ )」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

<請求項22>

(1)「駆動制御装置(13;17)」なる記載は、番号として17を含んでいるが、請求項22が引用する請求項1においては「下位の駆動制御装置(17)」と表現されており、両記載の対応が不明確である。  
(2)「見越されている」なる記載は、意味が不明確である。

## &lt;請求項 23&gt;

「見越されている」なる記載は、意味が不明確である。

## &lt;請求項 28&gt;

「操作ユニット」なる記載は、如何なるユニットで、どこに配置されているのか、技術的意義が不明確である。

## &lt;請求項 43&gt;

「専ら」なる記載は、意味が不明確である。

## &lt;請求項 44&gt;

(1) 「準備処理」なる記載は、具体的に如何なる技術的事項を示すのか、意味が不明確である。

(2) 「調整装置(08)」なる記載は番号(08)により特定されており、請求項43における「駆動装置(08)」との差異が不明確である。

## 【理由2について】

本願の請求項1に係る発明を特定発明とした場合、本願の請求項30乃至42、45-49、51に係る発明は、解決しようとする課題（出願時まで未解決であった課題）が同一であるとも、構成に欠くことができない事項の主要部（解決しようとする課題に対応した新規な構成に係る事項）が同一であるとも認められないことから、特許法第37条各号に定める何れの発明にも該当しない。

この出願は特許法第37条の規定に違反しているので、請求項1-29、43-44、50以外の請求項に係る発明については特許法第37条以外の要件についての審査を行っていない。

## 【理由3について】

・請求項 1-29、43-44、50

・引用文献等 1

・備考

引用文献1については、オフセット角度 $W_v$ のような非同期的な目標値を分離した制御およびパラメータ設定バスを介して伝送する点参照（特に、第3図及びその説明等参照）。

## 引用文献等一覧

## 1. 特表2000-512480号公報

-----  
先行技術文献調査結果の記録

・調査した分野     IPC第8版   G05B19/05

・先行技術文献     特開平10-067089号公報  
                     特開2003-094600号公報  
                     特表2004-530207号公報

この先行技術文献調査結果の記録は、拒絶理由を構成するものではない。

-----  
この拒絶理由通知の内容に関するお問い合わせがございましたら下記までご連絡下さい。

担当：特許審査第二部   ロボティクス   佐々木一浩  
TEL：03（3581）1101   内線3322～3324  
FAX：03（3501）0530